

CORRECTIONS

contacts

a) solution 1 - While

```
while(true) {
    while (contact == 1) {
        On(moteur_gauche+moteur_droit);
        Wait(50);
        Off( moteur_gauche+moteur_droit);
    }
}
```

a) solution 2 - IF

```
while(true) {
    if (contact == 1) {
        On(moteur_gauche+moteur_droit);
    } else {
        Off( moteur_gauche+moteur_droit);
    }
}
```

b) solution 1 - Until

```
while(true) {
    until (contact == 1);
    On(moteur_gauche+moteur_droit);
    Wait(10);
    until (contact == 1);
    Off( moteur_gauche+moteur_droit);
    Wait(10);
}
```

b) solution 2 - While

```
while(true) {
    while (contact != 1) {}
    On(moteur_gauche+moteur_droit);
    Wait(10);
    while (contact != 1) {}
    Off( moteur_gauche+moteur_droit);
    Wait(10);
}
```

b) solution 3 - Until sans Wait « solution propre »

```
while(true) {
    until (contact == 0);
    until (contact == 1);
    On(moteur_gauche+moteur_droit);
    until (contact == 0);
    until (contact == 1);
    Off( moteur_gauche+moteur_droit);
}
```

Lumiere

```
// Table robot
// Gael FRAZIER (c) June 2001

// motors and sensors
#define BACK_L    OUT_A
#define BACK_R    OUT_C

#define LIGHT_F   SENSOR_2

task main() {
    SetSensor(LIGHT_F,  SENSOR_LIGHT);
    start go;
}

task go() {
    int med;
    int r;

    Fwd(BACK_L + BACK_R);
    SetPower(BACK_L + BACK_R, 7);
    if (LIGHT_F > 50) med=1; else med=0;

    On(BACK_L + BACK_R);

    while(true) {
        if ((med == 1) && (LIGHT_F < 50 )) {
            // capteur avant, changement de couleur
            //stop motors
            PlayTone(440, 10);
            Toggle(BACK_L + BACK_R);
            Wait(50);
            Off(BACK_L + BACK_R);
            r=Random(1);
            if (r==1) Toggle(BACK_L); else Toggle(BACK_R);
            OnFor (BACK_L+BACK_R , (50+Random(200)));
            if (r==1) Toggle(BACK_R); else Toggle(BACK_L);
            On(BACK_R+BACK_L);
        }
        else if ((med == 1) && (LIGHT_F > 50 ))
        {
            // pas fait ;
        }
    }
}
}
```

[Auteurs]

Gaël FRAZIER

gael.frazier@freelug.org

Jean Louis BERGAMO

jlb@freelug.org

